



S E C Ţ I U N E A 06 - 17

sySTEMatic 1

Sesiune în format fizic

CK008A

09.05.2025, ora 08:00

Comisia de examinare

ș. l. dr. ing. Andrei Mario IVAN - Președinte

ș. l. dr. ing. Andra Elena PENA

ș. l. dr. ing. Ionuț Cristian PEREDERIC

ș. l. dr. ing. Lidia Florentina PARPALĂ - Secretar

- 1. Utilizarea senzorilor LiDAR pentru roboți de tip mega-sumo**
- 2. Strategii de detectare a robotului advers în competiții de sumo**
- 3. Realizarea unui robot pentru competiții de mega sumo**
- 4. Realizarea unui robot pentru competiții de micro sumo**
- 5. Realizarea unui robot pentru competiții de mini sumo**
- 6. Robot pentru parcurgerea traseelor de tip labirint cu controller de tip XMotion**
- 7. Robot pentru parcurgerea traseelor de tip labirint cu controller de tip ESP32**
- 8. Robot pentru aplicații de urmărire a liniei**
- 9. Robot spider cu recunoaștere facială**
- 10. Robot de tip braț articulată cu trei grade de libertate – RB2501**
- 11. Robot de tip line follower multifuncțional cu braț articulată**
- 12. Mână umană**
- 13. Proteză controlată cu ajutorul creierului**

14. Ceas robotic cu cod Morse pentru nevăzători
15. Concept de rezolvare a problemei traficului cu ajutorul camerelor cu AI si drone
16. Concept de rezolvare a problemei energiei sustenabile cu ajutorul robotilor industrial si al algelor marine
17. Controlarea unui robot industrial cu ajutorul pupilei sau a mainilor
18. Robot macara pe baza de electromagnet
19. Sistem de prevenție a daunelor în cazul inundațiilor
20. Sistem de scanare tridimensională a obiectelor